PPMC-104 (Ver.B)
エラッタ・シート

Rev.1.2

株式会社アンペール

来　歴

ＲＥＶ	日　付	内　　　容	責任者	担当
1.0	2001.4	初版	庄司	早川
1.1	2001.11	エラッタ 4,5 を追加	庄司	早川
1.2	2004.12.20	エラッタ 1 の文書追加修正,エラッタ 6 追加	庄司 (小野)	野崎

現在、以下のようなエラッタがあります。

エラッタ 1	初期設定でのスイッチング出力変更（取扱説明書 P3-8,L4）
条件	２回目以降の初期設定
内容	
取扱説明書（Rev1.0）には「初期設定終了後に自由にスイッチングモードの変更が可能」と記されていますが、初期設定後にスイッチングモードを変更した初期設定を発行してもそのパラメータは無視されスイッチングモードの変更は行われません。	
回避方法	
モータ種別等の変更と同様に励磁 OFF 命令を発行し未初期設定状態にした後、スイッチングモードを変更した初期設定を再発行してください。	

エラッタ 2	動作ステップ数が”1”の動作でホールド遅延時間が不確定
条件	シングルステップ、加減速、定速動作時
内容	
下記の（１）～（３）の何れかの動作を発行したとき、動作終了から HOLD 信号が出力されるまでの時間（HOLD 遅延時間）が一定でありません。 HOLD 信号が出力される遅延時間は、10uSec～3.2mSec の範囲で不定です。 （１）シングルステップ動作 （２）動作ステップ数が”1”の加減速動作（設定する動作パルス数データが”0”） （３）動作ステップ数が”1”の定速動作（設定する動作パルス数データが”0”）	
回避方法	
ありません。上記の HOLD 遅延条件で使用できないときには、2 ステップ以上の動作を行ってください。	

エラッタ 3	加減速動作命令での高速リミット入力
条件	動作ステップ数が”1”又は”2”（動作パルス数データが”0”又は”1”）の時
内容	
動作ステップ数が”1”又は”2”の加減速動作で、起動時又は動作中に回転方向の高速リミットが入力された時、出力パルス数が不確定になります。	
回避方法	
動作ステップ数が”1”又は”２”の動作で高速リミット入力の可能性がある場合、定速動作又はシングルステップ動作を使用してください。	

エラッタ 4	残りパルス数不正報告 1
条件	台形駆動で加減速階段最終段での強制減速中に強制停止されたとき
内容	
台形駆動でパルス出力が開始され、加速の最終段で強制減速（減速停止命令または FHL,BHL）、その後減速中に強制停止（即停止命令または FL,BL,ORG,ALM）が行われた場合に、動作のあった軸の残りパルス数は不正報告されます。	
回避方法	
PPMC によって加速の最終段を知る方法はありません。高速リミットとリミットを両方使用する場合、減速中にリミット入力が入らない位置にリミットを配置してください。減速停止命令を使用する場合には加速の終了付近（加減速動作命令発行後の時間で概算）での減速停止命令の発行を行なった場合、即停止命令の発行やリミットの入力が起こらないようにしてください。 例）起動パルスレート 200(c8h)、高速パルスレート 100(64h)、加減速パルス数 2000(7d0h)、内部クロック 500kHz の場合加速時間ｔは ｔ=(２×加速パルス数)／{起動速度＋高速速度}=(2×2000)/(2500+5000)=0.533(sec) よって加減速動作発行後加速の最終段となるおおよその時間は 500~550msec。	

エラッタ 5	残りパルス数不正報告 2
条件	三角駆動での強制減速で減速停止直前に強制停止されたとき
内容	
三角駆動でパルス出力が開始され、加速中に強制減速（減速停止命令または FHL,BHL）、その後減速停止直前（停止の 1 パルスまたは 2 パルス前）に強制停止（即停止命令または FL,BL,ORG,ALM）が行われた場合に、動作のあった軸の残りパルス数が不正報告されます。	
回避方法	
PPMC によって加速中、停止直前を知ることはできません。減速リミットとリミットを両方使用する場合、減速中にリミット入力が入らない位置にリミットを配置してください。三角駆動でパルス出力を開始し、加速中に強制減速が行われた場合には、強制停止を行わないでください。	

エラッタ 6	取扱説明書記載誤り
条件	―
内容	
取扱説明書(Rev 1.1)の P8.表 2-1 端子信号表の中で、端子番号 4 の信号名が $\overline{\text{A0}}$(負論理)と記されていますが、正しくは A0(正論理)です。 又、P52.表 4-1 絶対最大定格表の中で、電源電圧(Vcc)の定格-0.5～+7(V)と記されていますが、正しくは-0.5～+6.5(V)です。	
回避方法	
―	

以上